



19 BUNDESREPUBLIK  
DEUTSCHLAND



DEUTSCHES  
PATENT- UND  
MARKENAMT

12 **Offenlegungsschrift**  
10 **DE 100 11 820 A 1**

51 Int. Cl.7:  
**G 01 P 3/488**

21 Aktenzeichen: 100 11 820.8  
22 Anmeldetag: 10. 3. 2000  
43 Offenlegungstag: 13. 9. 2001

DE 100 11 820 A 1

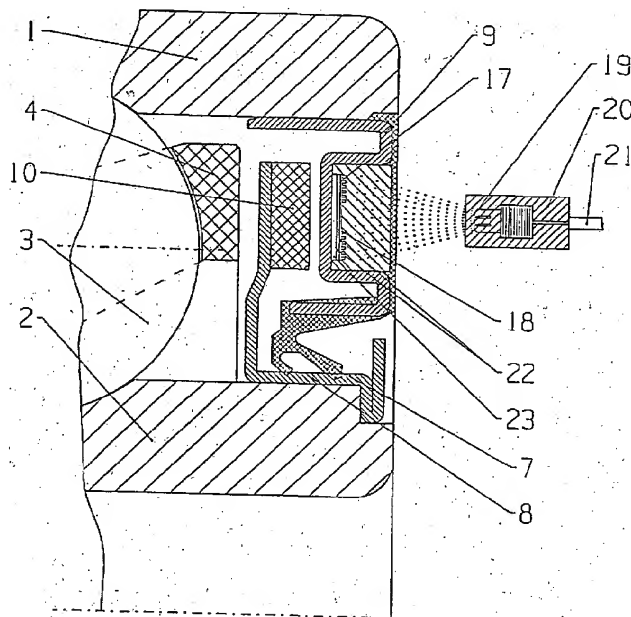
71 Anmelder:  
FAG Automobiltechnik AG, 97421 Schweinfurt, DE

72 Erfinder:  
Weser, Markus, 22393 Hamburg, DE; Binder, Josef,  
Prof. Dr., 27726 Worpsswede, DE; Hassiotis, Vasilis,  
81737 München, DE; Hofmann, Heinrich, 97422  
Schweinfurt, DE

Die folgenden Angaben sind den vom Anmelder eingereichten Unterlagen entnommen

54 Messeinrichtung für Wälzlager

57 Ziel dieser Messeinrichtung ist es die Drehzahl eines Wälzlagers über mehrere Millimeter Luftstrecke durch einen externen Sensor 19 zu erfassen, ohne dass Kabel zur Stromversorgung oder Datenübertragung am Wälzlager angeordnet sind. Die Aufgabe wird durch die magnetische Kopplung zweier Spulen 18, 19 erreicht, wobei ein am drehenden Teil 2 des Wälzlagers angeordneter magnetischer Encoder 10 eine Induktivitätsänderung in der Spule 18, die am Wälzlager angebracht ist, bewirkt. Diese Induktivitätsänderung wird von der externen Spule erfasst.



DE 100 11 820 A 1

Die Erfindung betrifft die Messeinrichtung für Wälzlager nach dem Oberbegriff des Anspruchs 1.

## Hintergrund der Erfindung

Die Drehzahlerfassung zwischen stehendem und rotierendem Laufring in einem Wälzlager ist schon seit langem Stand der Technik. Hierbei gibt es verschiedene Prinzipien der Drehzahlerfassung.

So wird die Drehzahl beispielsweise über Einrichtungen, die am Wälzlager angeordnet sind erfasst und die ermittelten Daten werden über Kabel zur Datenauswertung weitergeleitet. Diese Kabel sind dann direkt am Wälzlager angebracht. (FAG Rillenkugellager mit integriertem Sensor, FAG TI Nr. WL 43-1206 D) So gibt es auch Einsatzfälle, bei denen diese direkt am Wälzlager angebrachten Kabel stören und deshalb die Drehzahl über extern angeordnete Sensoren erfasst wird. Ein Einsatzbeispiel für eine externe Anordnung von Sensoren ist das Radlager. Um mehr konstruktive Freiheiten um das Radlager zu bekommen, werden die Sensoren immer weiter von dem Radlager entfernt angebracht. In der DE 196 44 744 A1 wird die Drehzahl über einen Halleffektsensor erfasst. Hierbei dreht sich der magnetische Encoder hinter einer feststehenden nicht ferromagnetischen Scheibe. Der Halleffektsensor ist außerhalb des Wälzlagers angeordnet. Der maximale Abstand, der mit einer solchen Anordnung problemlos überbrückt werden kann beträgt maximal 3 mm. Auch vergleichbare Meßprinzipien wie MR (magnetoresistive Sensoren) oder GMR (Gigant magnetoresistive Sensoren) erreichen nur Übertragungsabstände in Luft von bis zu 3 mm. Sind größere Abstände zwischen Encoder und Halleffektsensor zu überbrücken, funktionieren diese Systeme nicht mehr betriebssicher.

In der DE 196 32 345 A1 sind unter anderem auch ein Telemetriesender und Telemetrieempfänger gezeigt. Die übertragbare Entfernung, die mit diesem System erreicht werden kann, hängt im wesentlichen von der eingesetzten Sendeleistung des Senders ab. Diese Telemetriesender- und Telemetrieempfängereinheiten sind aufwendig gebaut, da diese für die Stromversorgung der aktiven Systeme auf der Empfängerseite die Energie zur Verfügung stellen müssen. Diese Energie wird mit elektromagnetischen Wellen vom Sender außerhalb des Wälzlagers zum aktiven Messsystem am Wälzlager übertragen, mit einer Antenne empfangen, gleichgerichtet, gespeichert und dem aktiven Sensor zugeführt. Die Messwerte werden dann zum Telemetrieempfänger außerhalb des Lagers zurückgeschickt.

Im Aufsatz Microcoil Speed and Position Sensor for Automotive Applications, (MME '96, Micromechanics Europe, 21-22 October 1996, Barcelona, Spain) wird ein Sensorsystem gezeigt, das auf planaren Spulen aufbaut. Bei dieser Anwendung dreht ein magnetischer Encoder, und die Drehzahl sowie Drehrichtung werden über die planaren Minispulen erfasst. Diese beiden Spulensysteme sind zusammen angeordnet und magnetisch gekoppelt. Das Problem dieser Anordnung ist, dass das erste Spulensystem zur Energieversorgung genutzt wird und das zweite Spulensystem das Drehzahlsignal zur Verfügung stellt. Aufgrund dieser Konstellation müssen beide Spulensysteme an Kabel angeschlossen werden. Der maximale Abstand der zwischen dem Magneten und der Spule, die die Drehzahl erfasst, beträgt nur wenige mm. Um die Drehzahlimpulse in einem Wälzlager zu erfassen, muss deshalb der Sensor (bzw. die beiden Spulensysteme) sehr nahe am Wälzlager angeordnet wer-

Der Erfindung liegt daher die Aufgabe zugrunde, ein Sensorsystem aufzuzeigen, mit dem die aktuelle Drehzahl des Wälzlagers berührungslos über mehrere Millimeter Entfernung fehlerfrei erfasst werden kann und das aus einfachen Elementen aufgebaut ist.

## Beschreibung der Erfindung

Die Aufgabe wird durch die Merkmale im kennzeichnen den Teil des Anspruchs 1 gelöst. Die Ansprüche 2 bis 7 beschreiben vorteilhafte Ausführungsvarianten.

Die Vorteile dieser Messeinrichtung bestehen darin, dass nur die Induktivitätsänderung der Spule bzw. Mikrospulenschwingkreis am Wälzlager vom externen Sensor erfasst wird. Die Energie, die vom Schwingkreis am Wälzlager benötigt wird, um als Schwingkreis zu arbeiten wird vom externen Sensor über die magnetische Kopplung zur Verfügung gestellt. Da der Schwingkreis am Wälzlager nur den Bruchteil der Energie der aktiven Meßsysteme im Stand der Technik benötigt, kann die Drehzahlerfassung so mit einfachsten Mitteln bis über mehrere Millimeter hinweg realisiert werden. Der externe Sensor kann unabhängig vom Wälzlager angeordnet werden, und direkt am Wälzlager sind keine Kabel angebracht, die bei der Handhabung stören könnten. Eine Energieversorgung in Form einer Batterie wird auch nicht benötigt. Durch den drehenden magnetischen Encoder mit seinen Nord- und Südpolen wird die Induktivität der Spule im stationär angeordneten Mikrospulenschwingkreis am Wälzlager geändert. Außerhalb des Wälzlagers ist in einem Sensor der zweite Mikrospulenschwingkreis angeordnet. Dieser zweite Mikrospulenschwingkreis wird mit einer Frequenz von > 5 MHz angesteuert. Durch die Veränderung der Induktivität der Spule im Mikrospulenschwingkreis am Wälzlager wird die Gesamtinduktivität des Spulensystems verändert. Das Drehzahlsignal wird dann über eine Strom- oder Spannungsänderung oder Phasenverschiebung an der externen Spule ermittelt, wobei die Hüllkurve der ansteuernden Frequenz ausgewertet wird.

Der mathematische Zusammenhang ist durch die Grundgleichungen eines einfachen Spulensystems gegeben:

$$\underline{U} = j\omega L_1 \underline{I}_1 + j\omega M_{12} \underline{I}_2$$

Aus dieser Formel geht hervor, dass die Veränderung der Induktivität einer Spulenseite (hier am Wälzlager), bei sonst konstanten Größen, zur Veränderung der Spannung an der anderen Spulenseite (hier im Sensor) führt.

Das heißt, dass die Anzahl der Übergänge zwischen Nord- und Südpol auf dem drehenden Encoder unter der Spule direkt am Wälzlager sich im Spannungsverlauf in der Spule des Sensors abbilden. Bei Kenntnis der Nord- und Südpole auf dem Encoderring kann so direkt auf die Drehzahl des Wälzlagers geschlossen werden.

Gemäß Anspruch 2 werden die Schwingkreise am Wälzlager und im externen Sensor an ihrer Resonanzfrequenz betrieben. Dieser Betriebspunkt hat den Vorteil, dass die auszuwertenden Messsignale im Sensor die deutlichsten messbaren Unterschiede im Spannungsverlauf oder Stromverlauf oder Phasenverschiebung aufweisen.

Gemäß Anspruch 3 werden die Minispulen in Form von planaren Spulen ausgeführt. Dies hat den Vorteil, dass diese Spulen äußerst flach bauen (10 µm bis 100 µm) und in bekannter galvanischer Additivtechnik oder durch ein Aufdrucken erzeugt werden und direkt auf dem Kondensator

angeordnet sind.

Gemäß Anspruch 4 werden die planaren Mikrospulen so aufgebaut, dass die Streukapazität zwischen den einzelnen Windungen der Spule als Kondensator genutzt wird. Dieser Aufbau hat den Vorteil, dass keine zusätzlichen Kondensatoren eingesetzt werden müssen, um einen Schwingkreis zu erzeugen.

Gemäß Anspruch 5 werden diese Mikroschwingkreise in die stationäre Dichtscheibe, die aus nicht ferromagnetischem Material besteht, integriert und mit einvulkanisiert. Dadurch sind diese Spulen vor äußeren Einflüssen geschützt.

Gemäß Anspruch 6 werden einzelne Mikroschwingkreise in einem engen Abstand gleichmäßig über die Oberfläche der feststehenden nicht ferromagnetischen Dichtscheibe verteilt. Dadurch wird erreicht, dass bei dem Einbau des Wälzlagers die Position des Mikroschwingkreises nicht auf den externen Sensor ausgerichtet werden muß. Das Wälzlager kann aufgrund der vielen Mikroschwingkreise so lageunabhängig eingebaut werden.

Gemäß Anspruch 7 werden die planaren Spulen der Mikroschwingkreise auf weich magnetischem Trägermaterial angeordnet, um die Induktivität der planaren Spule zu erhöhen. Die Einheit aus planarer Spule und Trägermaterial ist auf der nicht ferromagnetischen Dichtscheibe angebracht. Durch diese Anordnung wird die Übertragungsstrecke zwischen dem Mikroschwingkreis am Wälzlager und dem externen Sensor vergrößert.

#### Kurze Beschreibung der Zeichnung

Die Erfindung wird anhand von mehreren Zeichnungen beschrieben.

In **Fig. 1** wird das grundsätzliche Schaltungsschema der Erfindung dargestellt.

In **Fig. 1a** wird der Verlauf des gemessenen Signals dargestellt.

In **Fig. 2a** werden die wesentlichen Bauteile in perspektivischer Darstellung gezeigt.

In der **Fig. 2b** wird die Anordnung mehrerer planaren Spulen gezeigt.

**Fig. 3** zeigt ein Konstruktionsbeispiel der erfindungsgemäßen Drehzahlmesseinrichtung mit drehendem Außenring.

In der **Fig. 3a** ist die Spule mit Kondensator in die Dichtscheibe dargestellt.

**Fig. 4** zeigt ein Konstruktionsbeispiel mit drehendem Innenring.

Die **Fig. 4a** zeigt den Aufbau der planaren Spule.

#### Ausführliche Beschreibung der Zeichnung

In **Fig. 1** wird das Schaltschema der erfindungsgemäßen Mess-einrichtung gezeigt. Die zwei Spulen bzw. die Mikroschwingkreise (externer Schwingkreis **19**, Mikrospulenschwingkreis am Wälzlager **13**) sind über das Medium Luft gekoppelt, wobei die Induktivität der Spule  $L_2$ , die auf der Dichtscheibe des Wälzlagers angeordnet ist, durch den rotierenden magnetischen Encoder geändert wird. Die Spule  $L_1$ , die sich im externen Sensor befindet, wird mit einer Frequenz  $> 5$  MHz angesteuert. Über die magnetische Kopplung  $M_{12}$  bewirkt die Induktivitätsänderung der Spule  $L_2$  eine Änderung des Stromes  $i_1$  und der Spannung  $u_1$  in der Spule  $L_1$ . Deutlich wird an diesem Schaltschema, dass die Spule  $L_2$  ohne eine Spannungsversorgung auskommt. In **Fig. 1a** ist der graphische Verlauf des elektrischen Signals, das zur Auswertung der Drehzahl des Wälzlagers genutzt wird, gezeigt. Die Induktivitätsänderung der Spule  $L_2$  ist im

Signalverlauf der Hüllkurve sichtbar. Der sinusförmige Spannungsverlauf entspricht der angesteuerten Frequenz.

In der **Fig. 2a** wird die Anordnung der wesentlichen Bauteile zur Drehzahlerfassung dargestellt. Das Wälzlager ist in dieser Darstellung nicht gezeigt. Der Encoder **10**, der am drehenden Teil des Wälzlagers angeordnet ist, enthält in seiner Oberfläche eine Vielzahl von Nord- und Südpolen. Diese Pole drehen unter der am stehenden Ring des Wälzlagers angeordneten planaren Spule **18** und bewirken die Induktivitätsänderung der Spule **18**. In dieser Darstellung ist nur eine planare Spule **18** auf dem Teil **9** gezeigt. Diese planare Spule **18** muss auf die externe Spule **19** lagemäßig im Einbaufall ausgerichtet werden. Die externe Spule **19** ist in dem Gehäuse **20** angeordnet und ist über Kabel **21** angeschlossen.

In der **Fig. 2b** sind als einziger Unterschied zu **Fig. 2a** viele planare Spulen **18** auf dem Teil **9** angeordnet. Der Vorteil dieser Anordnung besteht darin, dass diese über den Umfang gleichmäßig verteilten Spulen **18** bei der Montage des Wälzlagers nicht auf den externen Schwingkreis **19** ausgerichtet werden müssen, da bei jeder Winkellage eine Spule **18** in Richtung des externen Schwingkreises **19** im externen angeordneten Sensor **20** steht.

In der **Fig. 3** wird ein Wälzlager im Schnitt parallel zur Rotationsachse dargestellt. Zwischen dem feststehenden Innenring **2** und dem rotierenden Außenring **1** sind die Wälzkörper **3**, die im Käfig **4** geführt werden, angeordnet. Am rotierenden Außenring ist über das Teil **5** der rotierende Encoder **10** angebracht. Der Encoder **10** wird über verschiedene Dichtungen **7**, die am Teil **6** befestigt sind, vor Verschmutzung geschützt. Das Teil **6** ist aus nicht ferromagnetischem Material gefertigt und ist gleichzeitig der Träger für die Spule **15**. Die Spule **15** ist gegenüber dem Träger **6** elektrisch isoliert. Im Beispiel ist die Spule **15** von dem aufvulkanisierten Material der Dichtung umgeben und so vor Verschmutzung geschützt. Der externe Schwingkreis **19** ist im Gehäuse **20** angeordnet. Dieser wird über die Kabel **21** mit der Energieversorgung und Auswerteelektronik verbunden. In der **Fig. 3a** wird ein Beispiel des Schwingkreises, der aus Spule **15** mit Eisenkern und Kondensator **14** besteht, gezeigt. Unter der Spule **15** dreht sich der magnetische Encoder **10** und verändert so das Magnetfeld und damit die Induktivität der Spule **15**. Der externe Sensor **20** ist in diesem Bild nicht gezeigt. Aus diesem Beispiel geht hervor, dass auch nicht planare Spulen eingesetzt werden können.

In der **Fig. 4** wird die gleiche Anordnung wie in **Fig. 3** gezeigt, wobei der Unterschied darin besteht, dass in diesem Anwendungsfall der Außenring **1** steht und der Innenring **2** rotiert. Demzufolge ist der Encoder **10** nun über das Teil **8** mit dem Innenring **2** verbunden. Die planare Spule **18** ist auf weich ferromagnetischem Trägermaterial **17** aufgebracht, diese Einheit ist auf dem nicht ferromagnetischen Dichtungsteil **9** angeordnet. Der Außenring **1** ist mit dem Dichtungsteil **9** verbunden. Das weich ferromagnetische Trägermaterial erhöht die Induktivität der planaren Spulen **18**. In der **Fig. 4a** wird die Einzelheit der planaren Spule in einer dreidimensionalen Darstellung gezeigt. Ein möglicher Schichtaufbau unter der planaren Spule ist dargestellt. Die gestrichelten Linien **24** zeigen die elektrische Verbindung zu Flächen, die als Kondensatorfunktion genutzt werden.

#### Bezugszeichenliste

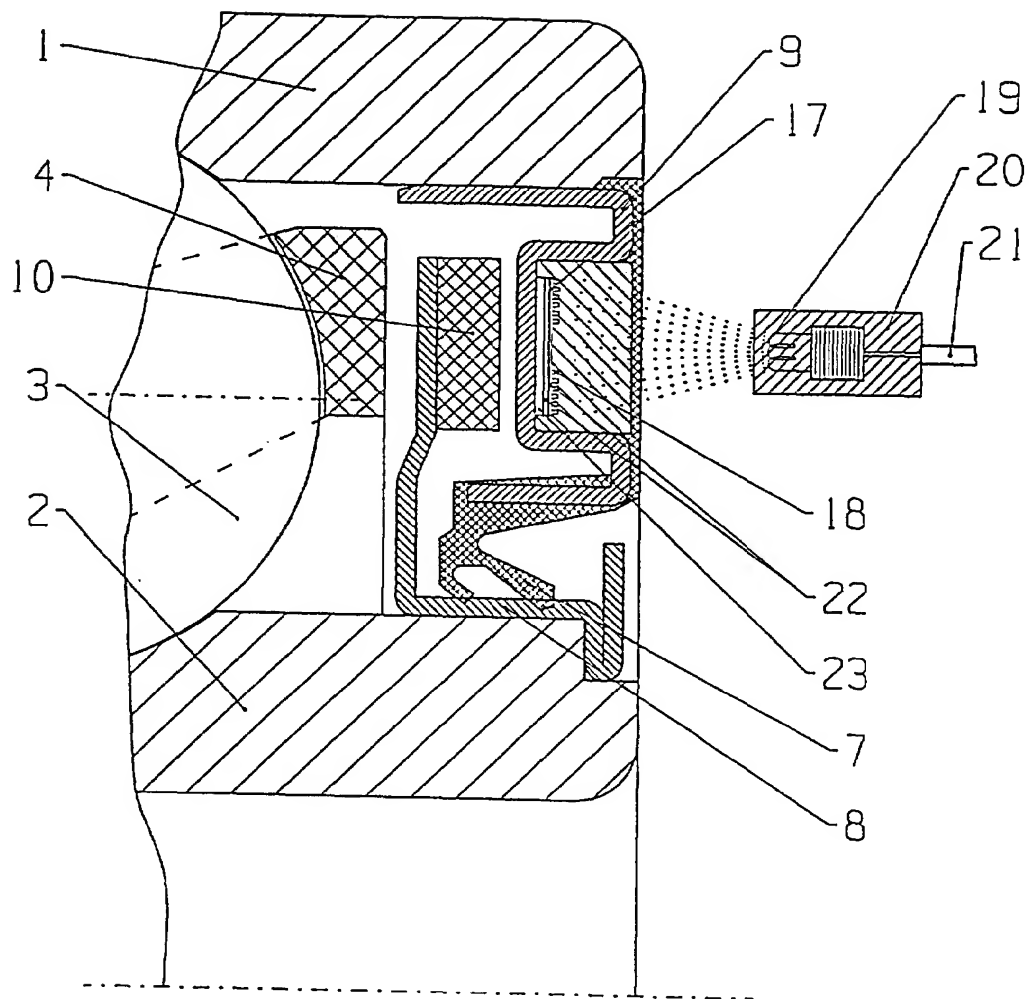
- 1 Außenring
- 2 Innenring
- 3 Wälzkörper
- 4 Käfig
- 5 Drehendes Dichtungsteil

6	Stehendes nicht ferromagnetisches Dichtungsteil	
7	Dichtlippen	
8	Drehendes Dichtungsteil	
9	Stehendes nicht ferromagnetisches Dichtungsteil	
10	Magnetischer Encoder	5
11	Aufvulkanisiertes Material	
13	Mikrospulenschwingkreis am Wälzlager	
14	Kondensator	
15	Spule am Wälzlager mit Eisenkern	
16	Dielektrikum	10
17	Weich magnetisches Trägermaterial	
18	Planare Spule	
19	Externer Schwingkreis	
20	Gehäuse	
21	Elektroanschluß der externen Spule	15
22	Isolationsschicht	
23	Trägermaterial der planaren Spule	
24	Elektrische Verbindung zur Kondensatorfunktion	

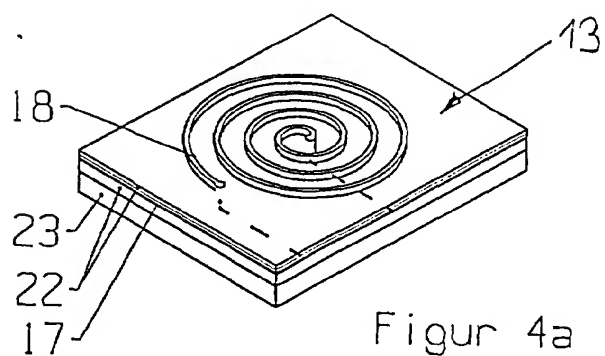
Patentansprüche	20
-----------------	----

1. Messeinrichtung für Wälzlager bestehend aus einem am rotierenden Laufring angeordneten drehenden magnetischen Encoder (10) mit mehreren Nord- und Südpolen, der mit einer nicht ferromagnetischen Scheibe (6, 9) abgedeckt ist und dessen magnetischen Impulse von einem externen Sensor abgetastet werden, **dadurch gekennzeichnet**, dass an der nicht ferromagnetischen Scheibe (6, 9) mindestens ein Mikrospulenschwingkreis (13), bestehend aus Minispule (15, 18) und Kondensatorfunktion, angeordnet ist, wobei der drehende magnetische Encoder (10) in der Minispule (15, 18) eine Induktivitätsänderung bewirkt, die von der gekoppelten Spule (19) im Schwingkreis des externen Sensors (20), der mit einer Frequenz > 5 MHz schwingt, erfasst wird.
2. Messeinrichtung für Wälzlager gemäß Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass der Mikrospulenschwingkreis (13) auf dem Wälzlager und der Schwingkreis (19) im externen Sensor (20) die gleiche Resonanzfrequenz haben.
3. Messeinrichtung für Wälzlager gemäß Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Minispulen in Form von planaren Spulen (18) ausgeführt sind, die direkt auf den ebenfalls planaren Kondensatoren angeordnet sind.
4. Messeinrichtung für Wälzlager gemäß Anspruch 1 und 3, dadurch gekennzeichnet, dass als Kondensator die Streukapazität der planaren Minispule (18) genutzt wird.
5. Messeinrichtung für Wälzlager gemäß Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Mikrospulenschwingkreise in der Dichtscheibe (6, 9) des Wälzlagers einvulkanisiert sind.
6. Messeinrichtung für Wälzlager gemäß Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Dichtscheibe (6, 9) aufgrund der im Umfang gleichmäßig angeordneten Mikrospulenschwingkreise (15, 18) im Bezug auf den externen Sensor (20) lageunabhängig eingebaut werden kann.
7. Messeinrichtung für Wälzlager gemäß Anspruch 1 und 3, dadurch gekennzeichnet, dass die planaren Mikrospulenschwingkreise (18) in weichmagnetisches Material (17) integriert sind.

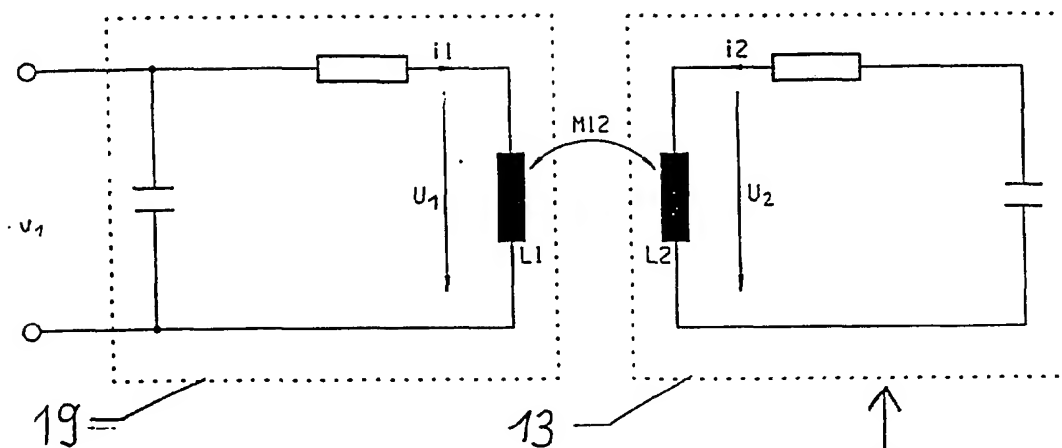
- Leerseite -



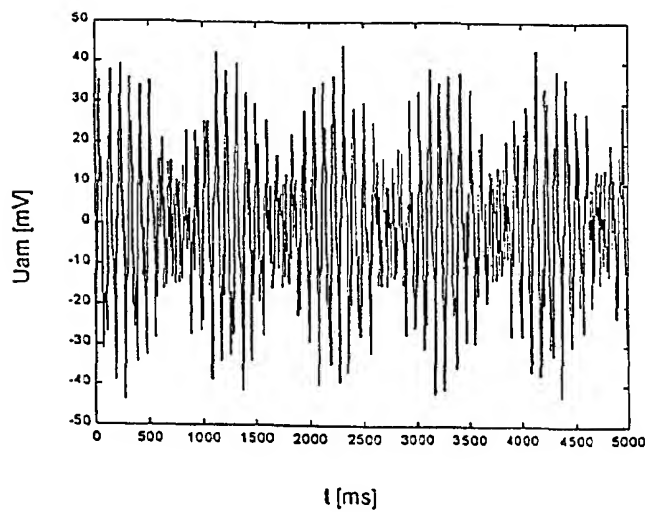
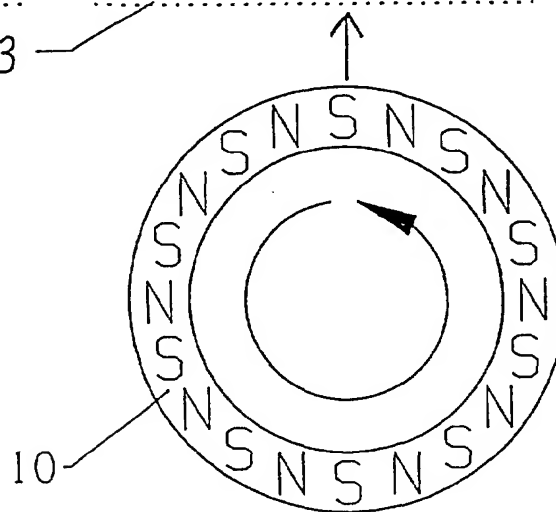
Figur 4



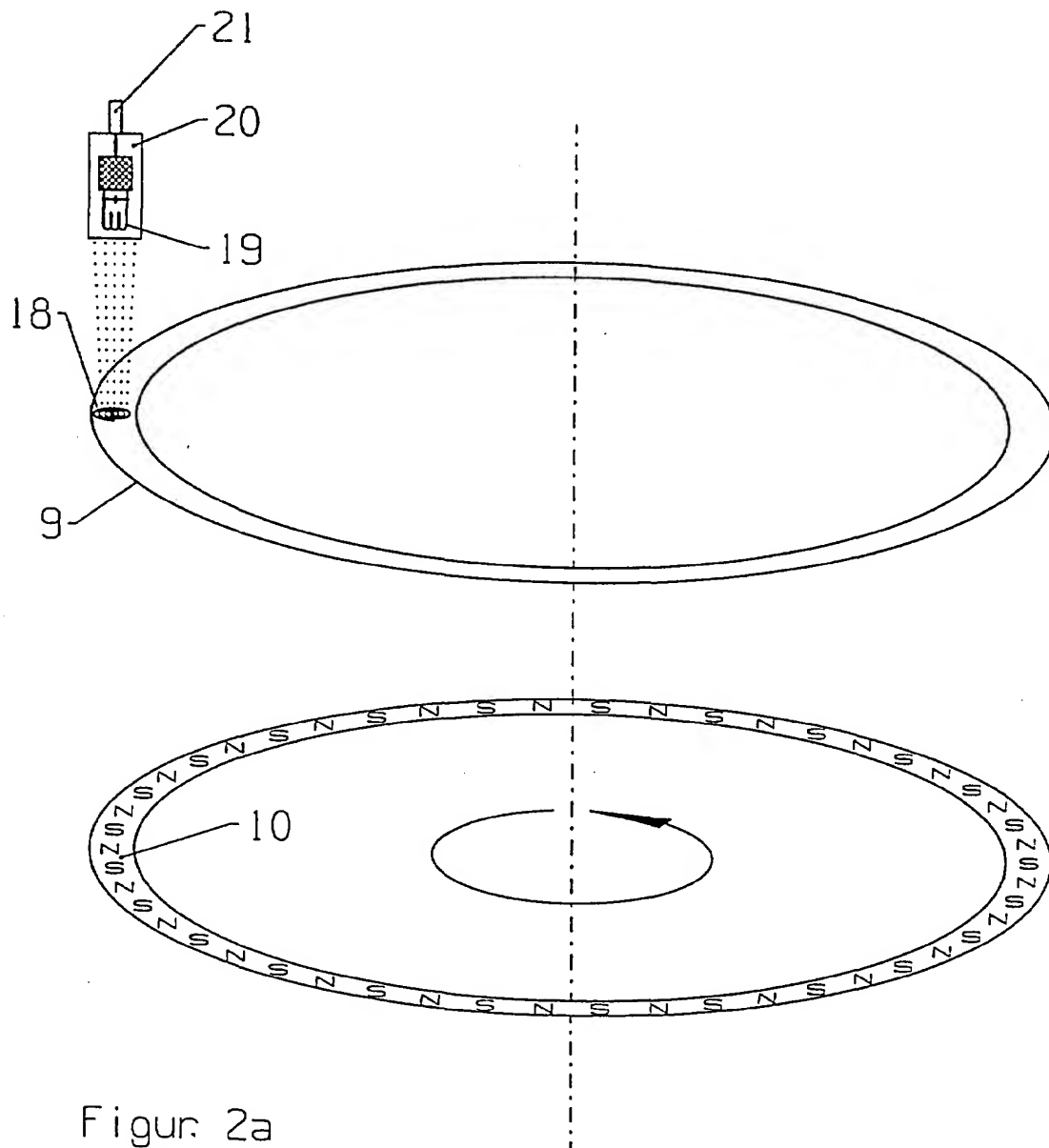
Figur 4a



Figur 1

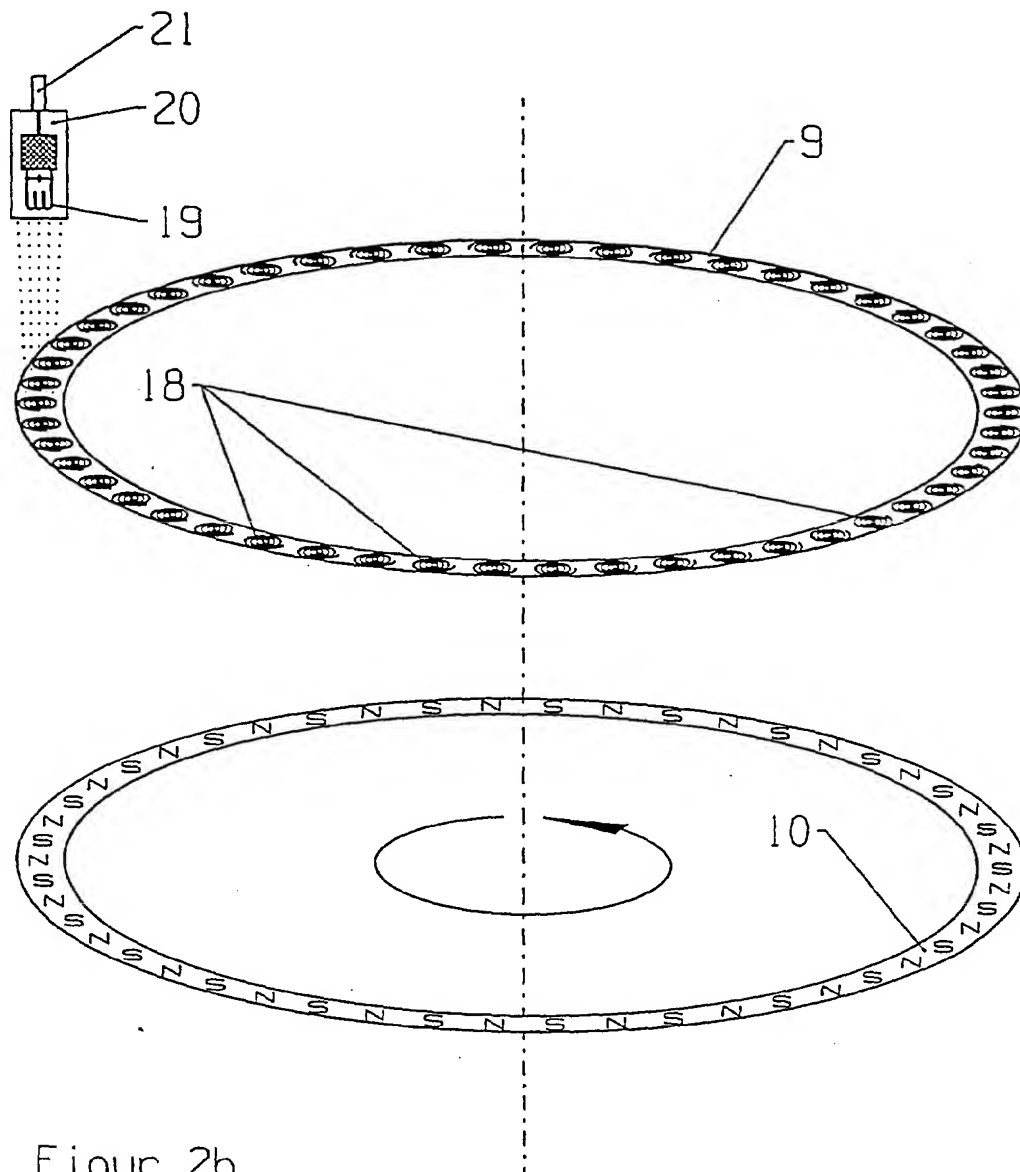


Figur 1a

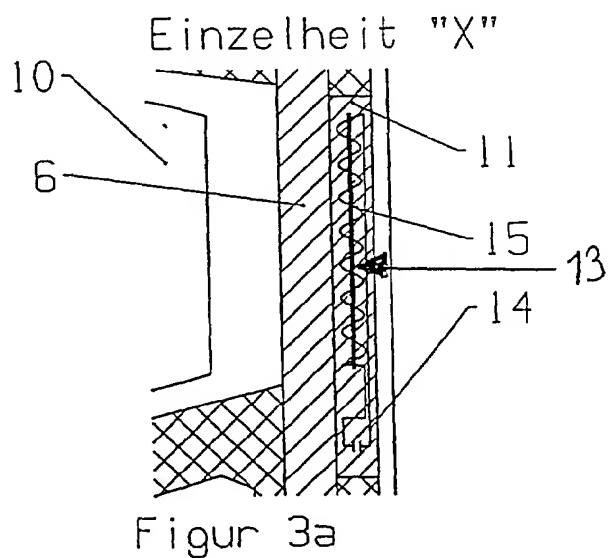
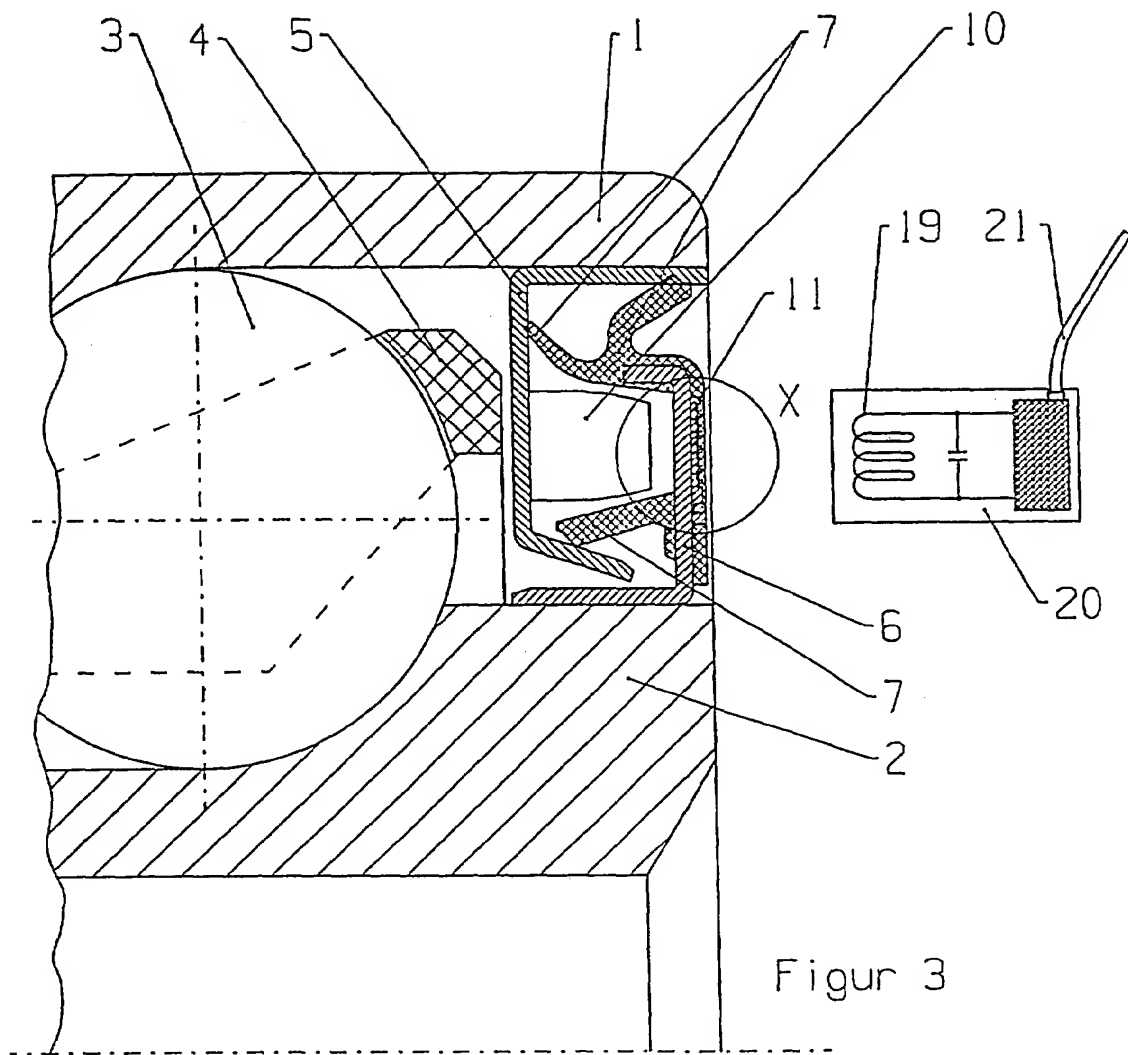


Figur 2a





Figur 2b



## Measuring device for antifriction roller bearing, has rotating magnetic encoder in minicoil to cause induction change detected by coupled coil in resonant circuit of external sensor

**Patent number:** DE10011820  
**Publication date:** 2001-09-13  
**Inventor:** WESER MARKUS (DE); BINDER JOSEF (DE);  
HASSIOTIS VASILIS (DE); HOFMANN HEINRICH (DE)  
**Applicant:** FAG AUTOMOBILTECHNIK AG (DE)  
**Classification:**  
- **international:** **G01P3/44; G01P3/487; G01P3/42;** (IPC1-7): G01P3/488  
- **european:** G01P3/44B; G01P3/487  
**Application number:** DE20001011820 20000310  
**Priority number(s):** DE20001011820 20000310

[Report a data error here](#)

### Abstract of **DE10011820**

The measuring device has a microcoil resonant circuit consisting of a minicoil (18) and capacitor, and arranged in a non-ferromagnetic disc (9). A rotating magnetic encoder (10) in the minicoil causes induction change which is detected by a coupled coil (19) in the resonant circuit of an external sensor (20). The external sensor oscillates at a frequency greater than 5 Megahertz. The rotating magnetic encoder is arranged at the rotating bearing race with several North and South poles covered by the non-ferromagnetic disc.

~~~~~  
Data supplied from the **esp@cenet** database - Worldwide